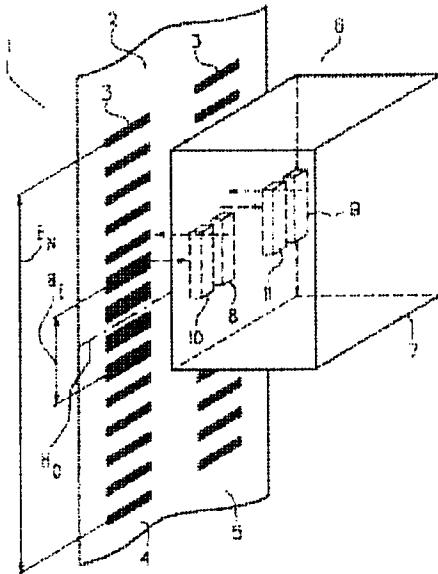


METHOD FOR PRODUCING SHAFT INFORMATION DATA OF ELEVATOR SHAFT AND DEVICE FOR CONDUCTING METHOD THEREOF**Publication number:** JP8225269 (A)**Publication date:** 1996-09-03**Inventor(s):** BERUNHARUDO GERUSUTENKORUN**Applicant(s):** INVENTIO AG**Classification:****- International:** B66B3/02; B66B1/34; B66B3/02; B66B1/34; (IPC1-7): B66B3/02**- European:** B66B1/34F**Application number:** JP19960007896 19960119**Priority number(s):** CH19950000153 19950120**Also published as:** JP3888474 (B2) EP0722903 (A1) EP0722903 (B1) ZA9600443 (A) US5821477 (A)[more >>](#)**Abstract of JP 8225269 (A)**

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a method and a device for improving the reliability of shaft information. **SOLUTION:** A reflection plate 2 denoted by a code 3 is disposed in the area of a stopping place. The code 3 indicates two similar tracks 4 and 5. The code 3 of the tracks 4 and 5 is detected, and evaluated by a 2-channel evaluator 7 arranged in an elevator car 6. The optical transmitters 8 and 9 of the evaluator 7 illuminate the tracks 4 and 5 of the reflection plate 2. Images on the illuminated surfaces of the tracks 4 and 5 are formed on the surfaces of the charge-coupled device sensors 10 and 11 of the evaluator 7, and detected by a pattern recognition logical device. The generation of information used for elevator control by the processing of these images is carried out by a computer.



Data supplied from the **esp@cenet** database — Worldwide

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号

特開平8-225269

(43)公開日 平成8年(1996)9月3日

(51)IntCl.⁵
B 66 B 3/02

識別記号 庁内整理番号

F I
B 66 B 3/02技術表示箇所
Q
V

審査請求 未請求 請求項の数8 O.L (全7頁)

(21)出願番号 特願平8-7896
 (22)出願日 平成8年(1996)1月19日
 (31)優先権主張番号 00 153/95-1
 (32)優先日 1995年1月20日
 (33)優先権主張国 スイス(CH)

(71)出願人 390040729
 インベンティオ・アクティエンゲゼルシャ
 フト
 INVENTIO AKTIENGESE
 LLSCHAFT
 スイス国、ツエーハー-6052・ヘルギスピ
 ル、ゼーシュトラーセ・55
 (72)発明者 ベルンハルド・ゲルステンコルン
 スイス国、ツエーハー-6036・ディエリコ
 ン、クリヒルゼル・10
 (74)代理人 弁理士 川口 義雄 (外2名)

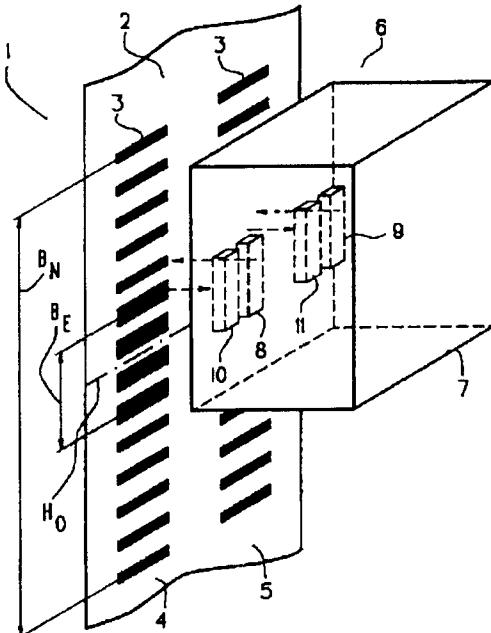
(54)【発明の名称】 エレベータ・シャフトのシャフト情報データを発生する方法およびこの方法を実施する装置

(57)【要約】

【課題】 シャフト情報の信頼性を向上する方法及び装
置を提供する。

【解決手段】 符号(3)を有する反射板(2)が停止
場所の領域に配置される。符号(3)は2つの同一のト
ラック(4、5)を示す。トラック(4、5)の符号
(3)が検出され、エレベータ・ケージ(6)の所に配
置されている2チャンネルの評価器(7)によって評価
される。評価器(7)の送光器(8、9)が反射板
(2)のトラック(4、5)を照明する。トラック
(4、5)の照明された表面の像が評価器(7)の電荷
結合素子センサ(10、11)の表面に結び、パターン
認識論理装置によって検出される。それらの画像の処理
によるエレベータ制御に使用される情報の生成がコンピ
ュータによって行われる。

Fig. 2



【特許請求の範囲】

【請求項1】 エレベータ・シャフト(1)の内部を動くことができるエレベータ・ケージ(6)と、エレベータ・シャフト(1)の内部に配置されている読み取り可能な符号(3)とを有するエレベータ・シャフト(1)の、エレベータを制御するシャフト情報データを発生する方法において、符号(3)を画像ごとに読み取り、読み取った符号(3)の画像に含まれている少なくとも1つのパターンを認識し、認識したパターンを基準パターンと比較し、認識したパターンからエレベータ制御のためのシャフト情報項目を発生することを特徴とする方法。

【請求項2】 明るい中心(HM)を有する少なくとも1つの明るい領域(HB)と、暗い中心(DM)を有する少なくとも1つの暗い領域(DB)とをパターン内で認識し、暗い中心(DM)の間隔から、エレベータ・ケージ(6)の位置をそれから誘導できるパターン繰り返し距離(MW)を確認することを特徴とする請求項1に記載の方法。

【請求項3】 明るい中心(HM)と暗い中心(DM)との一様性を試験し、等しい輝度値を持つイメージ要素(19)の百分率を確認し、ある百分率に対してパターンを無効であると認識することを特徴とする請求項2に記載の方法。

【請求項4】 最後に確認したパターンに対する実際のパターンの変位を計算し、エレベータ・ケージ(6)の速度(v)を変位と走査サイクル時間(t_c)から計算することを特徴とする請求項1に記載の方法。

【請求項5】 到達領域(B_f)と再調整領域(B_r)とを少なくとも1つのパターンから認識し、それらの領域において、停止点に進入するエレベータ・ケージ(6)におけるドア接点(17)の接続が許されることを特徴とする請求項1に記載の方法。

【請求項6】 エレベータ・ケージ(6)の速度を領域(B_f、B_r)に対応する速度と比較し、その比較から到達条件と再調整条件を得ることを特徴とする請求項4または5に記載の方法。

【請求項7】 エレベータ・シャフト(1)の中に配置された読み取り可能な符号(3)と、エレベータ・シャフト(1)の内部を動くことができるエレベータ・ケージ(6)に配置された符号(3)を読み取るための装置と、符号(3)に含まれる、エレベータを制御するシャフト情報項目を評価する装置とから構成され、符号(3)を画像ごとに読み取るための少なくとも1つのセンサ(10、12、2)が設けられ、符号(3)の読み取った画像に含まれる少なくとも1つのパターンを認識するための少なくとも1つの装置(MER)が設けられ、パターンに含まれているシャフト情報項目を評価するための少なくとも1つの計算装置(CPU、ROM、RAM、BUS、INF)が設けられることを特徴とする請求項1に記載の方法を実施する装置。

【請求項8】 第1のチャネル(13)が、センサ(10、12、2)と、計算装置(CPU、ROM、RAM、BUS、INF)と、ドア接点(17)の接続のためのリレーを有しパターン(EBE、EBN、ENE、ENN)に依存する信号を評価するための論理リレー装置(REL)とを備え、第2のチャネル(15)が、センサ(10、12、2)と、計算装置(CPU、ROM、RAM、BUS、INF)と、ドア接点(17)の接続のためのリレーを有しパターン(EBE、EBN、ENE、ENN)に依存する信号を評価するための論理リレー装置(REL)とを備え、チャネル(13、15)のパターンから発生された位置信号(POS)を比較するための位置比較器(POC)とチャネル(13、15)のパターンから発生された速度信号(SPE)を比較するための速度比較器(SPC)とが比較器(14)に設けられ、信号偏差が許されないものである場合に比較器(14)の誤差収集器(FES)によって誤差信号(FEP、FEG)が取られ、ドア接点(17)の接続のために誤差収集器(FES)の障害信号(REO)がチャネル(13、15)の論理リレー装置(REL)を開じることを特徴とする請求項7に記載の装置。

【発明の詳細な説明】

【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、エレベータ・シャフトの内部を動くことができるエレベータ・ケージと、エレベータ・シャフトの内部に配置されている読み取り可能な符号とを有するエレベータ・シャフトの、エレベータを制御する、シャフト情報データを発生する方法および装置に関するものである。

【0002】

【従来の技術】符号化されたテープがエレベータ・シャフトの高さにわたって配置されている、エレベータ・シャフトを有するエレベータが米国特許第4433756号から知られるようになってきた。符号はテープの2つのトラックに設けられた孔で構成される。エレベータ・シャフトの内部を動くことができるエレベータ・ケージに送光器とオプトエレクトロニック受光器が配置される。符号化されているテープが、送光器と受光器の間を伸び、送光器の光ビームがテープの孔を通ってオプトエレクトロニック受光器に到達するか、あるいはテープによって遮断される。したがって、エレベータ・ケージの位置についての2進符号化された情報がエレベータ・ケージの動きにつれて生ずる。

【0003】

【発明が解決しようとする課題】既知の装置の欠点は、エレベータ・シャフトの長手方向の伸びのためにエレベータ・ケージの位置が不正確になり、それによって符号化されたテープの長手方向の位置が不正確になることがある。別の欠点は、テープをエレベータ・シャフトに固定するために大きな努力を必要とすることである。誤つ

た情報が生じないようにするために、テープをエレベータ・シャフトの高さ全体にわたって正確に支持しなければならない。それを超えると、エレベータ・ケージの誘導の不正確さのためにシャフト情報の信頼性が悪影響を受けることがある。既知の装置の別の欠点は、符号化されているテープがシャフトの壁から離れて、シャフトの空間内部に突き出ることである。シャフトの横断面の寸法をそれに応じて大きくしなければならない。安全を確保することに関する別の欠点は、送光器または受光器に欠陥があるのか、それとも光ビームが符号化されているテープによって遮断されているのかを区別できないことがある。すなわち、障害の場合を正常な機能から区別できない。

【0004】

【課題を解決するための手段】本発明はそれらの欠点を解消するものである。特許請求の範囲で特徴づけられる発明は、既知の装置の諸欠点を解消し、発生されるシャフト情報の信頼度を向上する装置を提供する。

【0005】本発明によって達成される利点は、実質的にシャフト情報の信頼性の向上によってエレベータの安全性を確保できることにある。損傷を受けた部品または欠陥のある部品によって発生された誤シャフト情報が本発明の実施例によって認識され、その誤情報によって誤った結果がもたらされることはない。たとえば、このために必要なシャフト情報が誤っている場合には、停止場所へ動いているエレベータ・ケージでドア接点の接続（bridging-over）が起こらない。別の利点は、いくつかの機能、たとえば位置の監視、速度の監視、ドア回路の接続にあり、同じ装置および同じシャフト情報で自己診断を行うことができる。それによって、固有の安全性に対する要件が満たされる。

【0006】

【発明の実施の形態】以下、シャフト情報データによるドア接点の接続について、実施例によって本発明をさらに詳しく説明する。エレベータ・ケージが停止位置へ向かって動いている間（進入時）は、時間を節約するため、階ドアとケージ・ドアを早めに開く。したがって、エレベータ制御の安全回路に設けられているドア接点は、シャフト情報データに応じて安全装置によって接続しなければならない。ドアが開かれる時に、ケーブルの伸びのために下がるエレベータ・ケージをリセットする場合にも、同じである。

【0007】エレベータ・ケージの進入時およびリセット時に、ドア接点の接続が本発明の安全装置によって許され、かつそれを監視しなければならない領域は、図1から明らかである。エレベータ・ケージの停止場所の上の位置+Pと、停止場所の下の位置-Pとを図の垂直軸上に示す。位置Pにおいては、エレベータ・ケージのしきい値は停止場所と同じ高さにある。速度を水平軸上にvで示す。進入中にドア接点の接続が許される位置と

速度をそれぞれ+P_v、-P_vおよびv_vで示す。接続されたドア接点によるリセットが許される位置および速度をそれぞれ+P_r、-P_rおよびv_rで示す。

【0008】図2は、停止場所の反射板2を備える領域内のエレベータ・シャフト1を示す。反射板の上に符号3、たとえば、2ゾーン符号、一次元または二次元バーコード、またはポイントコードが配置される。この実施例では、2ゾーン符号3を使用する。符号3は第1のトラック4と第2のトラック5に配置される。この実施例ではトラック4と5のパターンは同一であるが、異なってもよい。停止場所の高さを1点鎖線H₁で示す。この1点鎖線に関して符号3は対称的である。ドア接点の接続が許される領域である進入領域B₁は高さ線H₁の半分上および半分下にある。接続されたドア接点によってドアが開かれている場合に、ケーブルの伸びのために下がるエレベータ・ケージ6のリセットが許されるリセット領域B₂は半分は高さ線H₁の上、半分は下にある。第1のトラック4と第2のトラック5に配置されている符号3は、エレベータ・ケージ6に設けられている2チャネル評価器7によって検出され、評価される。両方のチャネルは同一である。評価器7の第1の送光器8が反射板2の第1のトラック4を照明し、評価器7の第2の送光器9が反射板2の第2のトラック5を照明する。第1のトラック4の照明された表面が評価器7の第1の電荷結合素子センサ10の表面に像を結び、第2のトラック5の照明された表面が評価器7の第2の電荷結合素子センサ11の表面に像を結ぶ。送光器8の光学器12、1（図3）と電荷結合素子センサ10の光学器12、2は相互に一致しているために、反射板2の照明された表面は、たとえば10～30mmのある間隔をおいて電荷結合素子センサ上に焦点を結ぶ。第2の送光器9の光学装置と第2の電荷結合素子センサ11の光学装置においても、同様である。

【0009】図3は図2に示す評価器7のブロック回路図を示す。この評価器7は第1のチャネル13と、比較器14と、第2のチャネル15とを有する。第2のチャネル15は第1のチャネル13と同じ構成であるので、図示は省略した。第1のチャネル13は光学器12、1を持つ第1の送光器8と、光学器12、2を持つ電荷結合素子センサ10と、パターン認識論理装置MERと、インターフェースINFと、コンピュータCPUと、リレー論理装置RELとから構成される。CPUはバスシステムBUSによってプログラムおよびパラメータ記憶装置ROMと、データ記憶装置RAMと、パターン認識論理装置MERと、インターフェースINFとに接続される。リレー論理装置RELにはリレー16が接続される。進入のための条件またはリセットのための条件が満たされる場合には、リレー16は安全回路18のドア接点17を接続する。チャネル13と15の動作結果が比較器14で比較され、許されない逸脱の場合には誤差が

発生される。比較器 14 は位置比較器 POC と、速度比較器 SPC と、誤差収集器 FES とから構成される。エレベータ制御の第 1 の解除信号 ENE によって、エレベータ・ケージの進入時にドアを開くことができ、エレベータ制御の第 2 の解除信号 ENN によって、ドアが開いているエレベータ・ケージ 6 をリセットできる。解除信号 ENE と ENN は評価器 7 自体によって発生することもできる。その理由は、このために必要な情報が存在するからである。進入領域 B₁ に入った時に第 1 の解除信号 ENE が発生される。リセット領域 B₂ に入った時に第 2 の解除信号 ENN が発生される。それらの領域を出ると解除信号 ENE と ENN はリセットされる。

【0010】インターフェース INF から出た位置信号を記号 POS で示し、インターフェース INF から出た速度信号を記号 SPE で示す。位置比較器 POC で許されない逸脱が検出されると、第 1 の誤差信号 FEG が誤差集積器 FES に供給され、速度比較器 SPC で許されない逸脱が検出されると、第 2 の誤差信号 FEG が誤差集積器 FES に供給される。進入条件が満たされた時にインターフェース INF が進入信号 EBE を発生し、リセット条件が満たされた時にインターフェース INF がリセット信号 EBN を発生する。リレー論理装置 REL に第 1 の解除信号 ENE と進入信号 EBE が同時に存在する場合にのみ、または第 2 の解除信号 ENN とリセット信号 EBN が同時に存在する場合にのみ、ドア接点の接続が行われる。リレー論理装置 REL の乱れが第 3 の誤差信号 REF を生ずる。誤差集積器 FES に誤差が存在する場合には、第 4 の誤差信号 REL がリレー論理システム REL によってリレー 16 を切り替える。

【0011】電荷結合素子センサ 10 と 11 は、入射光をフィールドから電荷に変換するイメージ要素 19 から構成され、反射板 2 に配置されている符号 3 の画像を検出する。図 4 はその画像の詳細を示す。その画像には明るい領域 HB と、暗い領域 DB と、明るい中心 HM と、暗い中心 DM とを有するあるパターンが含まれている。図 5 が示すように、電荷結合素子センサ 10、11 の画像をパターン認識論理装置 MER とコンピュータ CPU によって定期的に分析し、ハードウェアはくり返し試験を行う。プログラムがステップ S0.0 で評価装置 7 の電源電圧のスイッチオンによって開始される。ステップ S0.1 では、ハードウェアとソフトウェアの初期化を行う。それに続いてステップ S0.2 で、記憶装置 RAM と、ROM と、レジスタ等の試験をハードウェアで行う。この試験結果に合格したら、ステップ S1 ないし S13 を含むエンドレスループを循環する。このエンドレスループはほぼ一定の進行時間を持つ。時間制御への「割り込み」は許されない。その理由は、評価装置 7 の場合には安全に関する装置が関連するためである。ステップ S1 のパターンを持つ検出された画像が、不明確でない明るい領域 HB と暗い領域 DB を表示する場合に

は、明るい領域 HB と暗い領域 DB の長さ、および暗い中心 DM によって決定されるパターン繰り返し距離 MW の長さを検査する。それを超えると、同じ輝度値を持つ画素 19 の百分率を確認することによって、明るい中心 HM と暗い中心 DM の一様性を検査する。更に処理するために、パターン認識論理装置 MER によって確認したデータを、バスシステム BUS によってデータ記憶装置 RAM に送る。

【0012】ステップ S2 では、比較器 CPU が、確認されたパターンを、プログラムおよびパラメータ記憶装置 ROM にファイルされている基準パターンと比較する。安全の理由から、ステップ S3 で明るい中心 HM と暗い中心 DM の一様性も判定する。同じ輝度値を持つ画素 19 の百分率が低すぎると、進入条件とリセット条件が満たされない。判断ステップ S1 ないし S3 の判定結果が否定であると、進入条件とリセット条件がインターフェース INF によって満たされないと見なされる。ステップ S4 では、確認された実際のパターンを最後に確認されたパターンと比較し、それから確認パターンの変位を計算する。ステップ S5 では、エレベータ・ケージ 6 の瞬時速度 v を変位と走査サイクル時間 t_c から計算する。ステップ S6 では、リセット領域 B₂ からのパターンが検出されたかどうかを判定する。このステップ S6 の判定結果が肯定であると、ステップ S7 で瞬時ケージ速度 v をエレベータ・ケージ 6 をリセットするために許されている速度 v_u と比較する。ステップ S7 の判定結果が肯定であると、ステップ S8 が始まる。ステップ S8 では、進入およびリセットが許されていることがインターフェース INF に通知される。ステップ S9 では進入信号 EBE とリセット信号 EBN をリレー論理装置 REL へ送る。ステップ S6 と S7 における判定結果が否定であると、ステップ S10 が始まる。ステップ S10 では瞬時ケージ速度 v を、エレベータ・ケージ 6 の進入に許されている速度 v_u と比較する。ステップ S10 での判定結果が否定であると、進入条件がインターフェース INF によって満たされないと見なされる。ステップ S10 での判定結果が肯定であると、ステップ S11 が始まる。このステップでは進入が許されていることがインターフェース INF に通知される。そのインターフェースはステップ S9 で进入信号 EBE をリレー論理装置 REL に供給する。进入信号 EBE、またはリセット信号 EBN と第 1 の解除信号 ENE、あるいは第 2 の解除信号 ENN と誤り無し信号 REO が存在する場合には、リレー 16 はオンになり、ドア接点 17 が接続される。

【0013】エレベータ・ケージ 6 の位置の計算は図 5 の流れ図には示していない。その計算は、第 1 の検出したパターンと、計算したパターン繰り返し距離 MW とに基づいて容易に得ることができる。それから得た位置信号 POS は、第 2 のチャネルの位置信号と比較するばか

りでなく、進入中にエレベータ・ケージの位置を精密に決定するためエレベータ制御に使用することもできる。

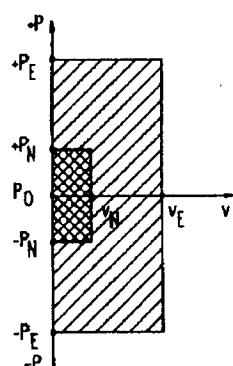
【0014】ステップS12で行う、記憶装置RAMと、ROMと、レジスタ等のハードウェアについての試験を完全に行うには長い時間を要する。ステップS1ないしS13で構成されているエンドレスループを短い一定の時間で行うために、ハードウェアについての試験を持続時間の等しい試験部分に分割する。図6は6つの判定部分A S 1～A S 6を持つ例を示す。ポイントZ E 1として示す変数が実際の判定部分A S 2を指す。このループを循環している間に、実際の判定部分が判定された後でポイントZ E 1が次の部分にセットされて、ループの次の循環中に別の判定部分が判定されるようとする。この例では、全体の判定をループを6回順次循環して行った。ステップS13ではその場合に確認されたデータがインターフェースINFを通じて位置比較器POCと速度比較器SPCへ供給される。

【図面の簡単な説明】

【図1】ケージ位置をケージ速度の関数として示す線図*

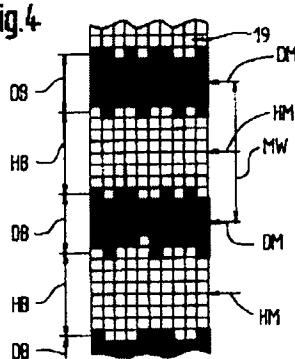
【図1】

Fig.1



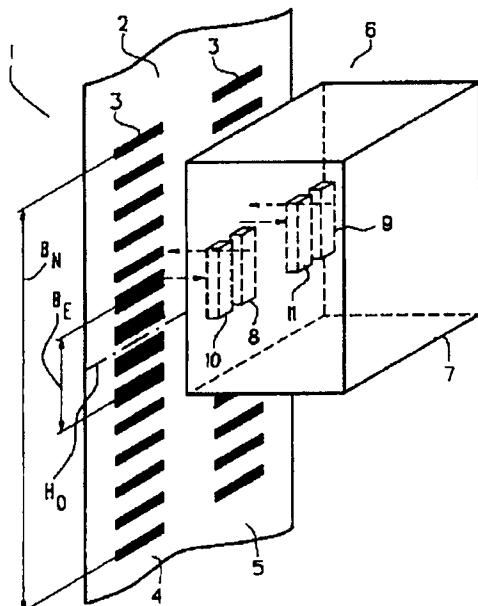
【図4】

Fig.4



【図2】

Fig. 2



*である。

【図2】軸データ情報を発生するための本発明の装置を示す図である。

【図3】軸情報データを評価するための装置を示す図である。

【図4】符号の検出した画像の詳細を示す図である。

【図5】軸情報データの評価の制御のため、および定期的な自己監視のためのアルゴリズムの流れ図である。

【図6】長いハードウェア判定の分割を示す略図である。

【符号の説明】

1 エレベータ・シャフト

2 反射板

3 符号

4、5 トラック

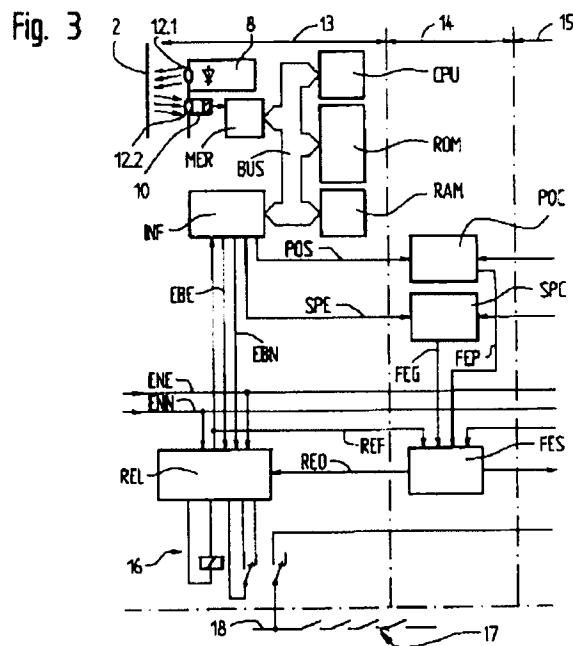
6 エレベータ・ケージ

7 評価器

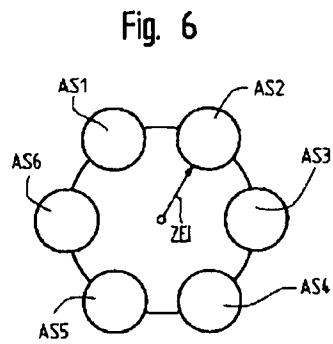
8、9 送光器

10、11 電荷結合素子センサ

【図3】



【図6】



【図5】

Fig. 5

